

①⑨ RÉPUBLIQUE FRANÇAISE
INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE
PARIS

①① N° de publication :
(à n'utiliser que pour les
commandes de reproduction)

2 809 373

②① N° d'enregistrement national :

00 06829

⑤① Int Cl⁷ : B 64 C 13/50

⑫

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②② Date de dépôt : 29.05.00.

③① Priorité :

④③ Date de mise à la disposition du public de la
demande : 30.11.01 Bulletin 01/48.

⑤⑥ Liste des documents cités dans le rapport de
recherche préliminaire : *Se reporter à la fin du
présent fascicule*

⑥① Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

⑦① Demandeur(s) : AEROSPATIALE MATRA AIRBUS
Société anonyme — FR.

⑦② Inventeur(s) : KUBICA FRANCOIS, CAZY DANIEL et
MARQUIER SYLVIE.

⑦③ Titulaire(s) :

⑦④ Mandataire(s) : CABINET BONNETAT.

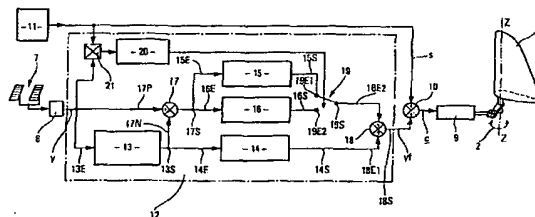
⑤④ SYSTEME DE COMMANDE ELECTRIQUE POUR UNE GOUVERNE DE DIRECTION D'AERONEF.

⑤⑦ - Système de commande électrique pour une gouverne de direction d'aéronef.

- Selon l'invention:

- ledit système comporte, entre le palonnier (7) et l'actionneur (9) de la gouverne (1), des moyens de filtrage (12) du type passe-bas recevant l'ordre de pilotage (y) et engendrant un ordre de commande (yf) pour ledit actionneur (9); et

- la constante de temps desdits moyens de filtrage (12) est d'autant plus élevée que l'amplitude dudit ordre de pilotage (y) correspond à une fraction plus grande de la valeur maximale de débattement de ladite gouverne (1).



FR 2 809 373 - A1



La présente invention concerne un système de commande électrique pour une gouverne de direction d'aéronef.

On sait que, actuellement, dans la plupart des aéronefs, la commande d'une gouverne de direction est obtenue par une liaison mécanique interposée entre le palonnier actionné par le pilote et ladite gouverne
5 de direction. Cependant, la commande électrique d'une telle gouverne de direction a déjà été envisagée, à l'image de ce qui se fait déjà pour les autres gouvernes, les volets, les ailerons, les spoilers, etc ...

Par ailleurs, on sait que le dimensionnement d'une telle gouverne
10 de direction résulte de calculs de charges appliquées audit aéronef, lors de manœuvres normalisées. Pour le roulis et le lacet, ces manœuvres consistent à solliciter la gouverne de direction par des actions brusques sur le palonnier, jusqu'au plein débattement de ladite gouverne.

L'objet de la présente invention a pour objet un système de
15 commande électrique pour une gouverne de direction, grâce auquel il est possible de limiter les charges latérales appliquées en manœuvre sur ladite gouverne et donc de réduire le dimensionnement et la masse de cette dernière, sans pour autant réduire les qualités de vol de l'aéronef ou la sécurité de vol.

20 A cette fin, selon l'invention, le système de commande électrique pour une gouverne de direction d'aéronef, ladite gouverne étant montée rotative autour d'un axe pour pouvoir prendre n'importe quelle position angulaire à l'intérieur d'une plage de débattement s'étendant de part et d'autre de la position neutre de la gouverne et limitée de chaque côté de
25 cette position neutre par une valeur maximale de débattement, et ledit système comportant :

- un palonnier actionné par le pilote et associé à un transducteur délivrant un ordre électrique de pilotage représentatif de l'action du pilote sur ledit palonnier ; et
- un actionneur recevant un ordre de commande dérivé dudit ordre de pilotage et déplaçant ladite gouverne de direction autour dudit axe,
5 est remarquable :
 - en ce qu'il comporte, entre ledit palonnier et ledit actionneur, des moyens de filtrage du type passe-bas recevant ledit ordre de pilotage dudit transducteur et engendrant ledit ordre de commande pour ledit ac-
10 tionneur ; et
 - en ce que la constante de temps desdits moyens de filtrage est d'autant plus élevée que l'amplitude dudit ordre de pilotage correspond à une fraction plus grande de ladite valeur maximale de débattement.

Ainsi, grâce à la présente invention, on introduit, dans les ordres
15 de pilotage au palonnier, un filtrage non linéaire qui dépend du débattement disponible pour la gouverne de direction, ce filtrage étant d'autant plus important que ladite gouverne de direction s'approche des butées limitant le débattement maximal, ce qui limite les charges appliquées à ladite gouverne et permet donc de réduire le dimensionnement et la masse
20 de cette dernière.

Par ailleurs, on sait qu'il est usuel qu'un système de commande du type rappelé ci-dessus comporte de plus des moyens de stabilisation en lacet engendrant un ordre de stabilisation qui est ajouté à l'ordre de pilotage au palonnier. Dans ce cas, le niveau des charges maximales sur ladite
25 gouverne de direction devient particulièrement critique, lorsque ces ordres sont de même signe.

Aussi, selon une autre particularité de la présente invention, lorsque ledit système de commande comporte de plus des moyens de stabilisation en lacet dudit aéronef engendrant un ordre de stabilisation en lacet

et un premier additionneur effectuant la somme dudit ordre de stabilisation en lacet et dudit ordre de commande dudit actionneur, on prévoit des moyens aptes à déterminer si ledit ordre de pilotage et ledit ordre de stabilisation en lacet sont de même signe ou de signes opposés, et lesdits
5 moyens de détermination agissent sur lesdits moyens de filtrage pour en augmenter la constante de temps lorsque ledit ordre de pilotage et ledit ordre de stabilisation sont de même signe.

Ainsi, on réduit encore plus les charges appliquées à la gouverne de direction, en filtrant davantage l'ordre de pilotage au palonnier quand
10 ladite gouverne est proche de sa position de débattement maximale et que cet ordre et l'ordre de stabilisation en lacet sont de même signe.

Dans un mode de réalisation pratique, le système conforme à la présente invention comporte :

- un limiteur recevant ledit ordre de pilotage et délivrant un signal de sortie qui est :
15
 - soit ledit ordre de pilotage, lorsque l'amplitude de celui-ci correspond à une valeur de débattement inférieure à une limite égale à une fraction prédéterminée de ladite valeur maximale de débattement ;
 - soit une valeur limite correspondant à ladite limite, lorsque l'amplitude dudit ordre de pilotage est supérieure à cette valeur limite ;
20
- un premier filtre passe-bas présentant une première constante de temps et recevant ledit signal de sortie dudit limiteur ;
- un soustracteur effectuant la différence entre ledit ordre de pilotage et ledit signal de sortie dudit limiteur ;
- 25 – un deuxième filtre passe-bas présentant une deuxième constante de temps supérieure à ladite première constante de temps et recevant ladite différence engendrée par ledit soustracteur ; et

- un second additionneur effectuant la somme des signaux de sortie en provenance desdits premier et deuxième filtres, pour engendrer un ordre de pilotage filtré pour ledit actionneur.

5 Dans le cas où ce système est pourvu des moyens de stabilisation en lacet mentionnés ci-dessus, il peut comporter de plus :

- un troisième filtre passe-bas présentant une troisième constante de temps supérieure à ladite deuxième constante de temps et recevant ladite différence engendrée par ledit soustracteur ;
- un commutateur commandé, interposé entre lesdits deuxième et
10 troisième filtres passe-bas, d'une part, et ledit second additionneur, d'autre part, pour pouvoir adresser audit second additionneur, soit le signal de sortie provenant dudit deuxième filtre passe-bas, soit le signal de sortie provenant dudit troisième filtre passe-bas ; et
- des moyens de commande dudit commutateur tels que celui-ci :
15
 - . relie ledit deuxième filtre passe-bas audit second additionneur, lorsque ledit ordre de stabilisation en lacet et ledit ordre électrique de pilotage sont de signes opposés ; ou
 - . relie ledit troisième filtre passe-bas audit second additionneur, lorsque ledit ordre de stabilisation en lacet et ledit ordre électrique de pilotage
20 sont de même signe.

De préférence, lesdits premier, deuxième et troisième filtres passe-bas sont de type premier ordre avec une fonction de transfert de la forme

$$\frac{1}{1 + \tau p}, \tau \text{ étant la constante de temps respective } \tau_1, \tau_2 \text{ ou } \tau_3 \text{ des premier,}$$

deuxième et troisième filtres et p la variable de LAPLACE.

- 25 Les première (τ_1), deuxième (τ_2) et troisième (τ_3) constantes de temps peuvent présenter des valeurs respectivement comprises entre 100 ms et 500 ms ; 500 ms et 1 seconde ; et 1 seconde et 2 secondes.

Par ailleurs, ladite limite peut correspondre à environ 70% de ladite valeur maximale de débattement de ladite gouverne de direction.

Les figures du dessin annexé feront bien comprendre comment l'invention peut être réalisée. Sur ces figures, des références identiques désignent des éléments semblables.

La figure 1 montre le schéma synoptique d'un exemple de réalisation du système de commande électrique conforme à la présente invention.

La figure 2 est un diagramme illustrant, en vue en plan, les mouvements de la gouverne de direction d'aéronef commandée par le système de la figure 1.

Les figures 3, 4 et 5 illustrent le filtrage des ordres de commande de la gouverne de direction, respectivement pour trois amplitudes d'ordre différentes.

Le système de commande électrique, conforme à la présente invention et représenté sur la figure 1, est destiné à l'actionnement d'une gouverne de direction 1 d'aéronef, montée rotative dans les deux sens autour d'un axe Z-Z, de la façon symbolisée par la double flèche 2. Comme cela est illustré par la vue en plan schématique de la figure 2, la gouverne 1 peut prendre n'importe quelle position angulaire autour dudit axe Z-Z à l'intérieur d'une plage de débattement 3, s'étendant de part et d'autre de la position aérodynamiquement neutre 4 de ladite gouverne 1. La plage de débattement 3 est limitée de chaque côté de la position neutre 4 par une position 5D ou 5G, correspondant à la valeur maximale de débattement M (à droite et à gauche) et matérialisée par des butées 6 pour la gouverne 1.

Le système de commande électrique comporte un palonnier 7, à la disposition du pilote (non représenté), associé à un transducteur 8 délivrant un ordre électrique de pilotage en lacet y , ainsi qu'un actionneur 9

recevant, de la sortie d'un additionneur 10, un ordre de commande \underline{c} apte à déplacer ladite gouverne 1 autour de l'axe Z-Z.

Le système de commande électrique de la figure 1 comporte de plus des moyens de stabilisation en lacet 11 (calculateur de vol) engendrant un ordre de stabilisation en lacet \underline{s} adressé à l'une des entrées de l'additionneur 10. L'autre entrée dudit additionneur 10 reçoit un ordre y_f , correspondant audit ordre de pilotage en lacet \underline{y} après filtrage par un agencement 12, disposé entre le transducteur 8 et l'additionneur 10.

L'ordre de commande \underline{c} de l'actionneur 9 est donc la somme de l'ordre filtré y_f et de l'ordre de stabilisation en lacet \underline{s} .

L'agencement de filtrage 12 comporte un limiteur 13 recevant à son entrée 13E ledit ordre de pilotage en lacet \underline{y} et apte à le limiter en amplitude à une valeur limite ℓ correspondant à une fraction prédéterminée L de la valeur maximale de débattement M. Par exemple, la limite L est égale à 70% de la valeur maximale M (voir la figure 2). Le limiteur 13 fonctionne de la façon suivante :

- si l'amplitude y_1 de l'ordre de pilotage \underline{y} est inférieure à la valeur limite ℓ , c'est ledit signal \underline{y} qui apparaît à la sortie 13S du limiteur 13 ;
- en revanche, si l'amplitude y_2 de l'ordre de pilotage \underline{y} est supérieure à la valeur limite ℓ , c'est cette valeur limite ℓ qui est présente à ladite sortie 13S.

Ledit agencement de filtrage 12 comporte de plus trois filtres passe-bas du premier ordre 14, 15 et 16, un soustracteur 17, un additionneur 18, un commutateur commandé 19, un dispositif de commande 20 pour ledit commutateur et un multiplicateur 21.

Ces différents éléments sont reliés de la façon suivante :

- l'entrée 14E et la sortie 14S du filtre 14 sont respectivement reliées à la sortie 13S du limiteur 13 et à l'une des entrées 18E1 de l'additionneur 18 ;

- l'entrée positive 17P et l'entrée négative 17N du soustracteur 17 sont respectivement reliées à la sortie du transducteur 8 et à la sortie 13S du limiteur 13, de sorte que ledit soustracteur 17 délivre à sa sortie 17S la différence entre l'ordre électrique de pilotage en lacet \underline{y} et ce même ordre limité par le limiteur 13 ;
- les entrées 15E et 16E des filtres 15 et 16 sont reliées en commun à la sortie 17S du soustracteur 17 ;
- les sorties 15S et 16S des filtres 15 et 16 sont respectivement reliées aux deux entrées 19E1 et 19E2 du commutateur commandé 19 ;
- la sortie 19S du commutateur commandé 19 est reliée à l'autre entrée 18E2 de l'additionneur 18, de sorte que cette dernière reçoit soit le signal filtré par le filtre 15, soit le signal filtré par le filtre 16, en fonction de la position du commutateur 19 ;
- le dispositif de commande 20, actionnant le commutateur 19, est lui-même commandé par le multiplicateur 21 recevant, à la fois l'ordre de stabilisation en lacet \underline{s} et l'ordre de pilotage en lacet \underline{y} .

Le fonctionnement du système selon l'invention est décrit ci-après, en référence aux diagrammes des figures 3, 4 et 5, sur lesquels on a représenté l'ordre de pilotage en lacet \underline{y} en fonction du temps \underline{t} , lesdits diagrammes portant de plus les valeurs limites ℓ et m , correspondant respectivement aux valeurs angulaires limites L et M .

Sur la figure 3, on a représenté le cas dans lequel l'ordre commandé \underline{y} se présente sous la forme d'un créneau 22, dont l'amplitude y_1 est inférieure à la limite ℓ . Dans ce cas, le limiteur 13 laisse passer intégralement le créneau 22, qui apparaît à sa sortie 13S. Par suite :

- le soustracteur 17 reçoit le même créneau 22 sur ses deux entrées 17P et 17N, de sorte qu'à sa sortie 17S, aucun signal n'est présent et qu'aucun des filtres 15 et 16 n'est actif ;

- le filtre 14 reçoit le créneau 22 et le filtre en arrondissant les fronts avant 22A et arrière 22R abrupts, de la façon représentée sur la figure 3.

Le signal y_f est donc dans ce cas entièrement constitué de ce créneau à fronts avant et arrière arrondis 22A et 22R.

Si, maintenant, l'ordre commandé y se présente sous la forme d'un créneau 23, dont l'amplitude y_2 est supérieure à la valeur limite ℓ (voir les figures 4 et 5), le limiteur 13 est actif et il délivre à sa sortie 13S, un créneau correspondant au créneau 23, mais limité à l'amplitude ℓ . Par suite :

- le filtre 14 reçoit le créneau 23, amputé de son excédent 24 au-delà de l'amplitude ℓ ; et
- le soustracteur 17 délivre à sa sortie 17S ledit excédent 24 au-delà de l'amplitude ℓ , adressé aux entrées 15E et 16E des filtres 15 et 16.

Le créneau 23, amputé de l'excédent 24, est filtré par le filtre 14, de la manière semblable à celle indiquée ci-dessus pour le créneau 22 (voir les fronts avant et arrière 23A et 23R).

De plus, ledit excédent 24 est filtré soit par le filtre 15, soit par le filtre 16, en fonction des signes des ordres y et s .

Si ces signes sont opposés, ce qui est détecté par le multiplicateur 21, le commutateur 19, commandé par le dispositif 20, relie la sortie 15S du filtre 15 à l'entrée 18E2 de l'additionneur 18, de sorte que cet excédent 24 est filtré par le filtre 15, plus fortement que le filtre 14 ne filtre le créneau 23 amputé, comme cela est indiqué par le segment courbe 25 sur la figure 4. Sur cette figure, à titre comparatif, on a représenté, en tirets, le prolongement du front avant arrondi 23A qui résulterait du filtrage par le filtre 14.

En revanche, si les ordres y et s sont de même signe, le dispositif 20, sous la commande du multiplicateur 21, fait basculer le commutateur

19, de façon que la sortie 16S du filtre 16 soit maintenant reliée à l'entrée 18E2 de l'additionneur 18. L'excédent 24 est alors plus fortement filtré par le filtre 16 que par le filtre 15, comme cela est montré par le segment courbe 26 de la figure 5. Sur cette dernière figure, on a représenté, en
5 tirets, à des fins de comparaison, les prolongements du front avant arrondi 23A, qui résulteraient respectivement du filtrage par les filtres 14 et 15.

Dans les deux cas des figures 4 et 5, l'ordre filtré yf est alors constitué de la somme du créneau 23 amputé, filtré par le filtre 14, et de l'excédent 24, filtré soit par le filtre 15, soit par le filtre 16 (figure 4 ou
10 figure 5).

Les filtres passe-bas 14, 15 et 16 présentent des constantes de temps, par exemple respectivement comprises entre 100 ms et 500 ms ; 500 ms et 1 seconde ; et 1 seconde et 2 secondes. Ainsi :

- 15 – le filtrage procuré par le filtre 14 correspond à des critères de qualité de vol élevée ;
- le filtre 15 permet une réduction importante des charges appliquées à la gouverne, lorsque l'action du palonnier et l'action du stabilisateur de lacet s'opposent ; et
- 20 – le filtre 16 permet une réduction importante desdites charges, même lorsque l'action du palonnier et l'action du stabilisateur de lacet s'ajoutent.

Une telle réduction des charges appliquées à la gouverne permet de réduire le dimensionnement, et donc la masse, de celle-ci.

REVENDICATIONS

1. Système de commande électrique pour une gouverne de direction d'aéronef, ladite gouverne (1) étant montée rotative autour d'un axe (Z-Z) pour pouvoir prendre n'importe quelle position angulaire à l'intérieur d'une plage de débattement (3) s'étendant de part et d'autre de la position neutre (4) de la gouverne (1) et limitée de chaque côté de cette position neutre par une valeur maximale de débattement (M), et ledit système comportant :

- un palonnier (7) actionné par le pilote et associé à un transducteur (8) délivrant un ordre électrique de pilotage (y) représentatif de l'action du pilote sur ledit palonnier (7) ; et
 - un actionneur (9) recevant un ordre de commande (c) dérivé dudit ordre de pilotage (y) et déplaçant ladite gouverne de direction (1) autour dudit axe (Z-Z),
- caractérisé :
- en ce qu'il comporte, entre ledit palonnier (7) et ledit actionneur (9), des moyens de filtrage (12) du type passe-bas recevant ledit ordre de pilotage (y) dudit transducteur (8) et engendrant ledit ordre de commande (c) pour ledit actionneur (9) ; et
 - en ce que la constante de temps desdits moyens de filtrage (12) est d'autant plus élevée que l'amplitude dudit ordre de pilotage (y) correspond à une fraction plus grande de ladite valeur maximale de débattement (M).

2. Système selon la revendication 1, comportant de plus des moyens de stabilisation en lacet (11) dudit aéronef engendrant un ordre de stabilisation en lacet (s) et un premier additionneur (10) effectuant la somme dudit ordre de stabilisation en lacet et dudit ordre de commande dudit actionneur,

caractérisé :

- en ce qu'il comporte de plus des moyens (20, 21) aptes à déterminer si ledit ordre de pilotage (y) et ledit ordre de stabilisation en lacet (s) sont de même signe ou de signes opposés ; et
- en ce que lesdits moyens de détermination (20, 21) agissent sur lesdits
5 moyens de filtrage (12) pour en augmenter la constante de temps lorsque ledit ordre de pilotage et ledit ordre de stabilisation sont de même signe.

3. Système de commande selon la revendication 1,
caractérisé en ce qu'il comporte :

- 10 – un limiteur (13) recevant ledit ordre de pilotage (y) et délivrant un signal de sortie qui est :
 - soit ledit ordre de pilotage (y), lorsque l'amplitude (y_1) de celui-ci correspond à une valeur de débattement inférieure à une limite (L) égale à une fraction prédéterminée de ladite valeur maximale de débattement (M) ;
 - 15 • soit une valeur limite (ℓ) correspondant à ladite limite (L), lorsque l'amplitude (y_2) dudit ordre de pilotage (y) est supérieure à cette valeur limite (ℓ) ;
- un premier filtre passe-bas (14) présentant une première constante de
20 temps et recevant ledit signal de sortie dudit limiteur ;
- un soustracteur (17) effectuant la différence entre ledit ordre de pilotage (y) et ledit signal de sortie dudit limiteur (13) ;
- un deuxième filtre passe-bas (15) présentant une deuxième constante
25 de temps supérieure à ladite première constante de temps et recevant ladite différence engendrée par ledit soustracteur (17) ; et
- un second additionneur (18) effectuant la somme des signaux de sortie en provenance desdits premier et deuxième filtre (14, 15), pour engendrer un ordre de pilotage filtré (y_f) pour ledit actionneur (9).

4. Système selon la revendication 3,
caractérisé en ce que ledit premier filtre passe-bas (14) est de type premier ordre.

5 5. Système selon l'une des revendications 3 ou 4,
caractérisé en ce que ladite première constante de temps dudit premier filtre passe-bas (14) est comprise entre 100 ms et 500 ms.

6. Système selon l'une des revendications 3 à 5,
caractérisé en ce que ledit deuxième filtre passe-bas (15) est de type premier ordre.

10 7. Système selon l'une des revendications 3 à 6,
caractérisé en ce que ladite deuxième constante de temps dudit deuxième filtre passe-bas (15) est comprise entre 500 ms et 1 seconde.

15 8. Système selon l'une des revendications 3 à 7,
caractérisé en ce que ladite limite (L) est égale à environ 70% de ladite valeur maximale de débattement (M).

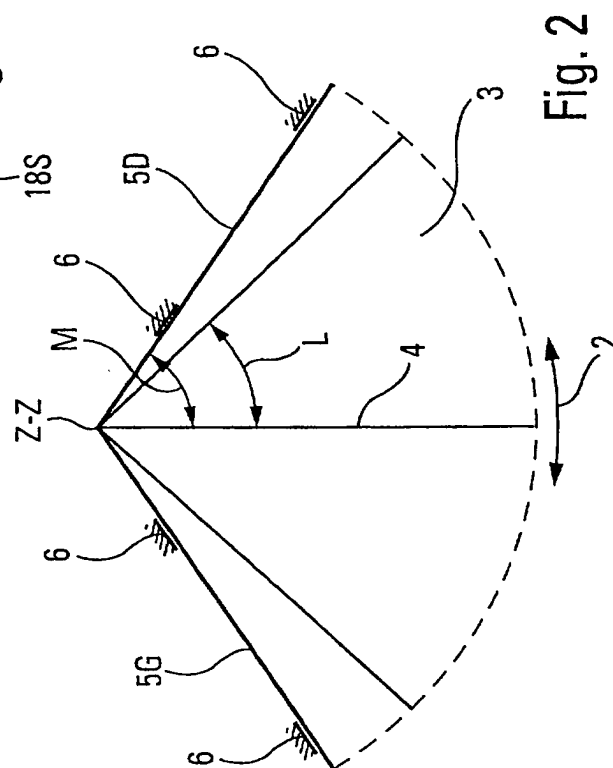
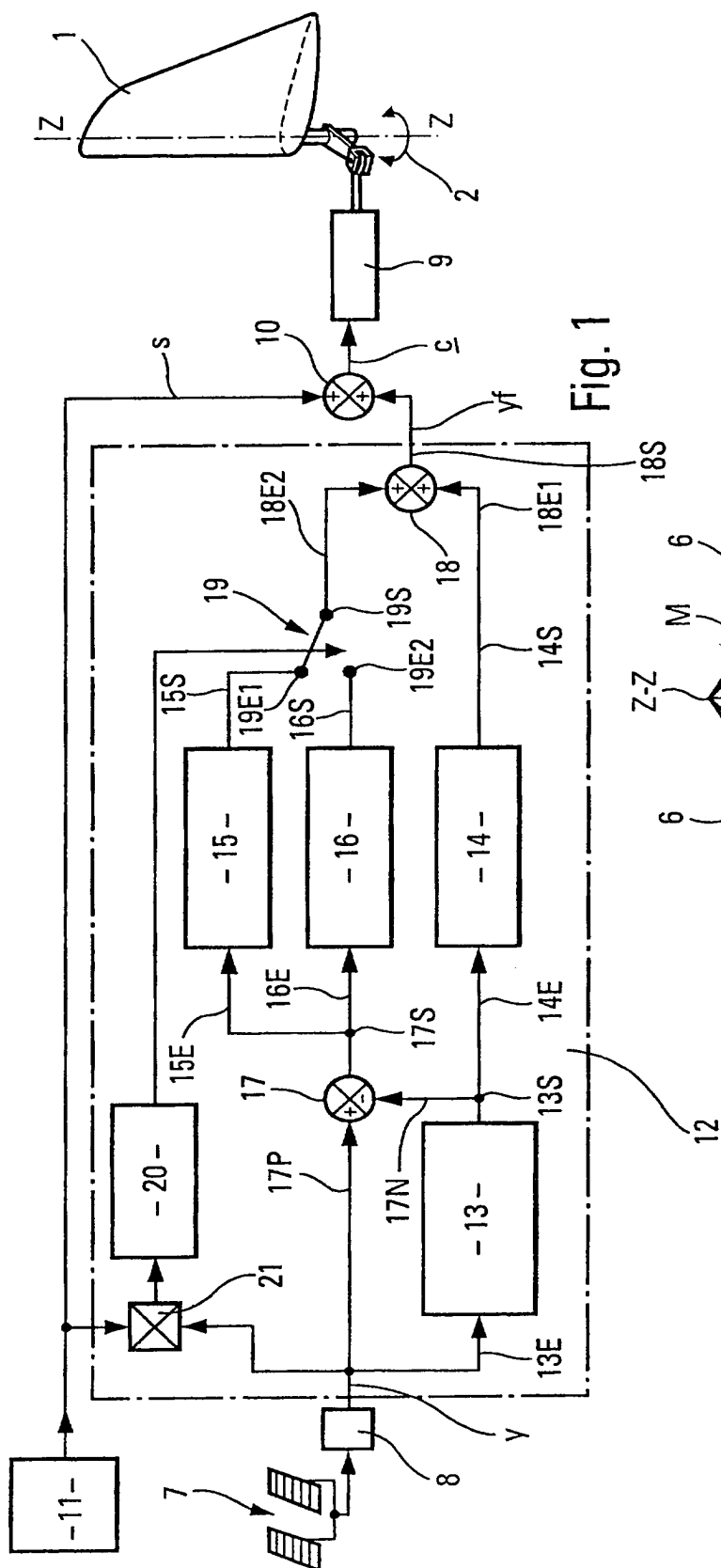
9. Système selon la revendication 2 et l'une quelconque des revendications 3 à 8,
caractérisé en ce qu'il comporte de plus :

- 20 – un troisième filtre passe-bas (16) présentant une troisième constante de temps supérieure à ladite deuxième constante de temps et recevant ladite différence engendrée par ledit soustracteur (17) ;
- un commutateur commandé (19), interposé entre lesdits deuxième et troisième filtres passe-bas (15, 16), d'une part, et ledit second additionneur (18), d'autre part, pour pouvoir adresser audit second additionneur, soit le signal de sortie provenant dudit deuxième filtre passe-bas (15), soit le signal de sortie provenant dudit troisième filtre passe-bas (16) ; et
- 25 – des moyens de commande dudit commutateur tels que celui-ci :

- . relie ledit deuxième filtre passe-bas (15) audit second additionneur (18), lorsque ledit ordre de stabilisation en lacet (s) et ledit ordre électrique de pilotage (y) sont de signes opposés ; ou
- . relie ledit troisième filtre passe-bas (16) audit second additionneur (18), lorsque ledit ordre de stabilisation en lacet (s) et ledit ordre électrique de pilotage (y) sont de même signe.

10. Système selon la revendication 9, caractérisé en ce que ledit troisième filtre passe-bas (16) est de type premier ordre.

- 10 11. Système selon l'une des revendications 9 ou 10, caractérisé en ce que ladite troisième constante de temps dudit troisième filtre passe-bas (16) est comprise entre 1 seconde et 2 secondes.



2/2

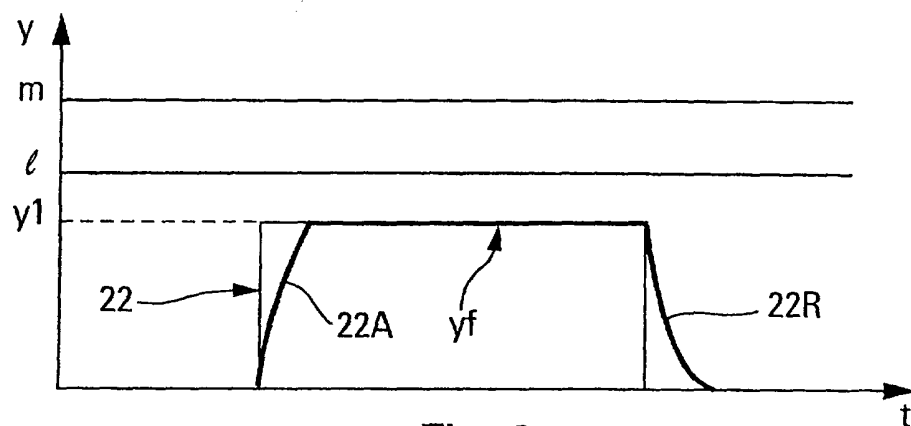


Fig. 3

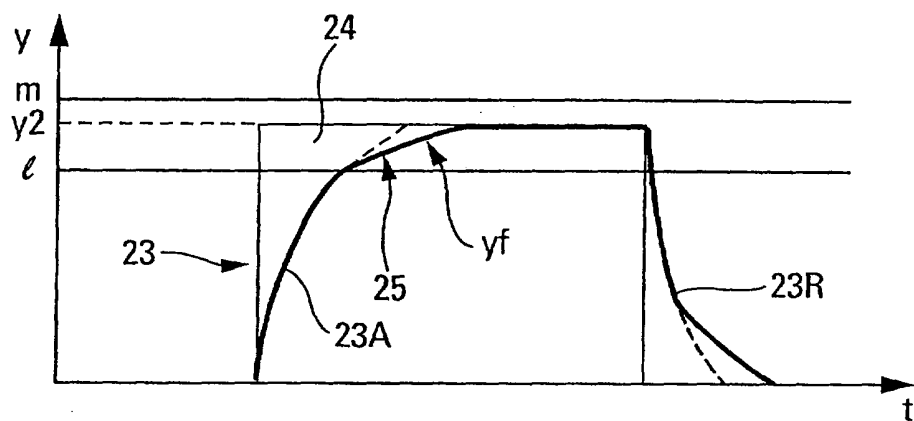


Fig. 4

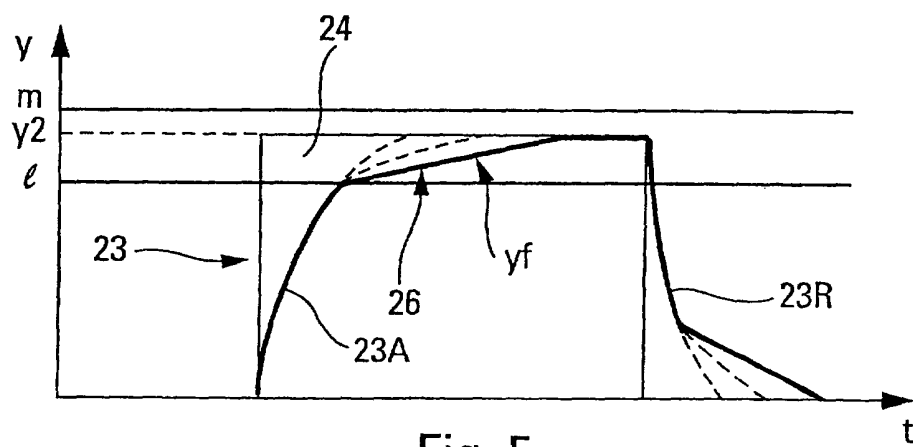


Fig. 5



RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE

établi sur la base des dernières revendications
déposées avant le commencement de la recherche

2809373

N° d'enregistrement
national

FA 588038
FR 0006829

DOCUMENTS CONSIDÉRÉS COMME PERTINENTS		Revendication(s) concernée(s)	Classement attribué à l'invention par l'INPI
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes		
A	US 3 033 496 A (BRANDS J T) 8 mai 1962 (1962-05-08) * figure 1 * * colonne 7, ligne 29 - colonne 8, ligne 69 *	1-4,6	B64C13/50
A	US 5 170 969 A (LIN CHING-FANG) 15 décembre 1992 (1992-12-15) * abrégé * * figures 2-4 * * colonne 5, ligne 58 - colonne 7, ligne 3 *	1-3	
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (Int.CL.7)
			B64C G05D
Date d'achèvement de la recherche		Examinateur	
7 février 2001		Calvo de Nô, R	
<p>CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS</p> <p>X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire</p> <p>T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet bénéficiant d'une date antérieure à la date de dépôt et qui n'a été publié qu'à cette date de dépôt ou qu'à une date postérieure. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant</p>			

2

EPO FORM 1503 12.99 (P04C14)

